

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 07-314376
 (43)Date of publication of application : 05.12.1995.

(51)Int.Cl.	B25J 18/02
	B25J 9/06

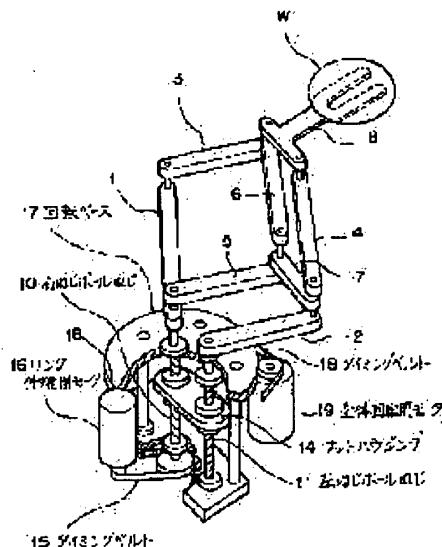
(21)Application number : 06-131367	(71)Applicant : NEC CORP
(22)Date of filing : 20.05.1994	(72)Inventor : SOMA KATSUO

(54) CARRYING DEVICE

(57)Abstract:

PURPOSE: To prevent the meandering and rolling of a wafer mounting plate and also prevent the dislocation and falling of a wafer at taking in and out of a wafer cassette.

CONSTITUTION: A first screw shaft 10 rotated by a motor 16 and a second screw shaft 11 of which thread direction is inverse to that of the first screw shaft 10 and which is arranged in parallel with the first screw shaft 10 are installed, a nut is screwed onto both screw shafts 10 and 11, and the nuts are connected to each other by nut housing 14. Also one end of a pair of first links 1 and 2 is fixed to the ends of the first and second screw shafts 10 and 11, respectively, the other end of them is fixed rotatably to one end of a pair of second links 3 and 4. Then a pantograph mechanism (links 5, 6, and 7) to specify the position of either link 4 of the pair of second links is installed.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination] 20.05.1994

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number] 2536454

[Date of registration] 08.07.1996

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

08.07.1999

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開平7-314376

(43)公開日 平成7年(1995)12月5日

(51)Int.Cl.
B 25 J 18/02
9/06

識別記号 庁内整理番号

A

F I

技術表示箇所

審査請求 有 請求項の数3 FD (全4頁)

(21)出願番号 特願平6-131367

(22)出願日 平成6年(1994)5月20日

(71)出願人 000004237

日本電気株式会社

東京都港区芝五丁目7番1号

(72)発明者 相馬 勝男

東京都港区芝5丁目7番1号 日本電気株
式会社内

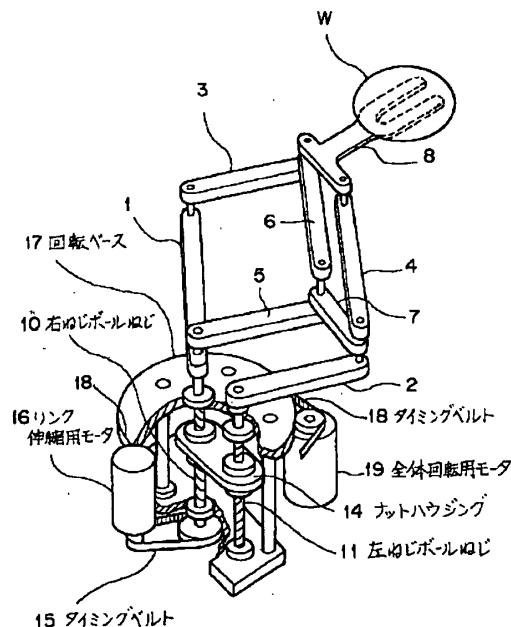
(74)代理人 弁理士 小橋川 洋二

(54)【発明の名称】 搬送装置

(57)【要約】

【目的】 フログレッグ型ウェハ搬送用ロボットにおいて、ウェハ載置板の蛇行や横揺れを防止し、ウェハのカセットの出し入れ時に、ウェハの位置ずれや落下を防止する。

【構成】 モータ16によって回転される第1螺軸10と、第1螺軸10とねじ方向が逆であって第1螺軸10と平行に配置された第2螺軸11とを設けるようにし、両螺軸10, 11にそれぞれナット12, 13を螺合させて、前記ナット12, 13をナットハウジング14によって連結した。第1螺軸10の端部および第2螺軸11の端部には、第1の一対のリンク1, 2の一端をそれぞれ固定し、第1の一対のリンク1, 2の他端を第2の一対のリンク3, 4の一端に回転自在にそれぞれ連結し、第2の一対のリンク3, 4の他端にウェハWを載置するウェハ載置板8を取り付けた。そして、第2の一対のリンクのうちいずれか一方のリンク4の姿勢を規定するパンタグラク機構（リンク5, 6, 7）を設けるようにした。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 モータによって回転される第1螺軸と、第1螺軸とねじ方向が逆であって第1螺軸と平行に配置された第2螺軸とを備え、前記両螺軸にそれぞれナットを螺合させて、前記ナットをナットハウジングによって連結し、第1螺軸の端部および第2螺軸の端部に、第1の一対のリンクの一端をそれぞれ固定し、第1の一対のリンクの他端を第2の一対のリンクの一端に回転自在にそれぞれ連結し、第2の一対のリンクの他端にウェハを截置するウェハ截置板を取り付けるとともに、前記第2の一対のリンクのいずれか一方のリンクの姿勢を規定するパンタグラク機構を設けたことを特徴とする搬送装置。

【請求項2】 前記パンタグラク機構が、前記第2の一対のリンクのうちの一方のリンクおよび前記一方のリンクに連結される第1の一対のリンクのうちの一方のリンクにそれぞれ平行な2本のリンクを備えている請求項1に記載の搬送装置。

【請求項3】 前記第1および第2の螺軸を、回転可能な回転ベースに取り付け、前記回転ベースをモータによって回転させる請求項1または2に記載の搬送装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【産業上の利用分野】 本発明は搬送装置に関し、特に、半導体装置内等でウェハのハンドリングに用いられるウェハ搬送用の搬送装置に関する。

【0002】

【従来の技術】 従来の搬送装置は、図3に示すように、一対のリンク32, 33、一対のリンク34, 35、一対のギア30, 31、一対のギア36, 37で構成され、ギア30, 31を正逆転させることにより、ウェハ截置板39を伸縮させ、カセット38に収容されたウェハWをウェハ截置板39に載せて搬送するようになっていた(特公昭63-51830号参照)。

【0003】

【発明が解決しようとする課題】 上記のような装置にあっては、一対のギア30, 31と一対のギア36, 37のバックラッシュによって、一対のリンク32, 33と一対のリンク34, 35の伸縮に伴うウェハ截置板39の全体の蛇行や、ウェハ截置板39自体の横揺れが発生し、ウェハWをカセット38に出し入れするときに、カセット38のスリットとウェハが接触して、ウェハWの位置ずれを起こしたり、ウェハWが落下してしまうという問題があった。本発明は上記の点にかんがみて成されたもので、上記ウェハ截置板の蛇行や横揺れを防止することを課題とする。

【0004】

【課題を解決するための手段】 上記課題を解決するため、本発明においては、モータによって回転される第1螺軸と、第1螺軸とねじ方向が逆であって第1螺軸と平

行に配置された第2螺軸とを設けるようにし、両螺軸にそれぞれナットを螺合させて、前記ナットをナットハウジングによって連結した。第1螺軸の端部および第2螺軸の端部には、第1の一対のリンクの一端をそれぞれ固定し、第1の一対のリンクの他端を第2の一対のリンクの一端に回転自在にそれぞれ連結し、第2の一対のリンクの他端にウェハを截置するウェハ截置板を取り付けた。そして、第2の一対のリンクのいずれか一方のリンクの姿勢を規定するパンタグラク機構を設けるようにした。

【0005】

【作用】 第1螺軸を回転させると、ナットハウジングを介して、第2螺軸が逆方向に回転する。各螺軸に固定された第1の一対のリンクはそれぞれ逆方向に回転して、リンク機構は全体として伸縮運動を行い、第2の一対のリンクの先端に取り付けられたウェハウエハ截置板は螺軸に対して接近、離反運動を行う。パンタグラク機構は、第2の一対のリンクの姿勢を規制するので、ウェハ截置板は横振れすることなく移動する。

【0006】

【実施例】 次に本発明について図面を参照して説明する。図1は本発明の一実施例の一部破断斜視図、図2は図1の一部拡大側面図である。

【0007】 この搬送装置は、フロッグレッグ型のウェハ搬送用ロボットであって、ウェハWをのせるウェハ截置板8と、フロッグレッグを構成する第1の一対のリンク1, 2と、第2の一対のリンク3, 4と、リンク2, 4に対してそれぞれ平行でパンタグラク機構を構成するリンク5, 6と、リンク2, 4の連結点とリンク5, 6の連結点とを回転自在に連結するリンク7と、リンク1の一端と連結される右ねじボールねじ10(第1螺軸)と、リンク2の一端と連結される左ねじボールねじ11(第2螺軸)と、右ねじボールねじ10の右ねじナット12(図2参照)と、左ねじボールねじ11の左ねじナット13と、ナット12, 13が平行に固定されるナットハウジング14と、右ねじボールねじ10をタイミングベルト15を介して回転させるリンク伸縮用モータ16と、右ねじボールねじ10と左ねじボールねじ11を保持し、かつリンク伸縮用モータ16が取り付けられた円板状の回転ベース17と、回転ベース17の周縁部に掛けられたタイミングベルト18を介して回転ベース17を回転させる全体回転用モータ19より構成される。ボールねじ10, 11は回転ベース17の中心部に取り付けられている。

【0008】 各リンクの長さは、リンク1, 2, 5のグループが同じ長さであり、リンク3, 4, 6のグループが同じ長さであるが、前者のグループと後者のグループの長さは異なっていてもよい。

【0009】 次に上記実施例の動作について説明する。リンク伸縮用モータ16を回転させると、タイミングベ

ルト15を介して右ねじボールねじ10が回転する。それによりナット12が上昇または下降動作を行うが、それに伴いナット12と一体になっているナットハウジング14および左ねじナット13も上昇動作もしくは下降動作を行う。その上昇動作もしくは下降動作によって左ねじボールねじ11は右ねじボールねじ10と逆方向に回転する。

【0010】すなわち、リンク伸縮用モータ16の回転により、右ねじボールねじ10と左ねじボールねじ11は互に逆回転し、それにより、フログレッグを構成するリンク1およびリンク2が互に逆回転する。また、リンク3、リンク4も互に逆回転するので、最終的にはリンク機構全体が伸縮動作を行うことになり、ウェハ截置板8は回転ベース17の半径方向に移動する。また、リンク4は、パンタグラフ機構（リンク5、6、7）の働きによって、その姿勢が規定されるので、ウェハ截置板8の向きは、常に一定に保たれる。

【0011】さらに、全体回転用モータ19を回転させることにより、回転ベース17が回転し、それに固定されているリンク伸縮用モータ16及びそれに回転保持されている右ねじボールねじ10と左ねじボールねじ11全体が回転するため、ウェハ截置板8が回転し、その向きを変えることができる。

【0012】上記実施例においてパンタグラフ機構（リンク5、6、7）はリンク2、4の内側に設けたが、それに限らず、その外側に設けててもよい。またパンタグラフ機構はリンク3の側に設けるようにしてもよい。要するに、パンタグラフ機構は、リンク3またはリンク4の姿勢を規定してウェハ截置板の向きを一定に保つように機能するものであれば他の構成でもよい。さらに、実施例では、ねじ10、11としてボールねじを使用したが、それに限らず、通常のねじ棒を使用してもよい。

【0013】

【発明の効果】以上説明したように、本発明によれば、第1の一対のリンク1、2が互に逆回転する機構を、バックラッシュのない右ねじボールねじ10と左ねじボールねじ11を用いて実現することにより、フログレッグのリンクの伸縮時に、ウェハ截置板8全体が蛇行することはない。

【0014】また、パンタグラフ機構によりウェハ截置板8は常に安定して同一方向を向いており、ウェハ截置板8自体の横搖れの発生もないという結果を有する。

【0015】よって、ウェハ截置板8全体の蛇行やウェハ截置板8自体の横搖れがなくなったので、ウェハをカセットに出し入れするときに、ウェハの位置ずれやウェハの落下が生じない、という効果が得られる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の一実施例の斜視図である。

【図2】図1の装置の要部を示す側面図である。

【図3】従来の装置の概略図である。

【図4】

【符号の説明】

W ウェハ

1, 2, 3, 4 リンク

5, 6, 7 リンク（パンタグラフ機構）

8 ウェハ截置板

10 右ねじボールねじ

11 左ねじボールねじ

12 右ねじナット

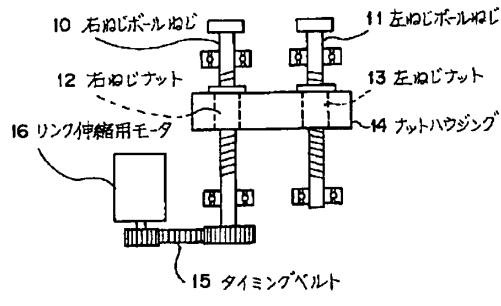
13 左ねじナット

14 ナットハウジング

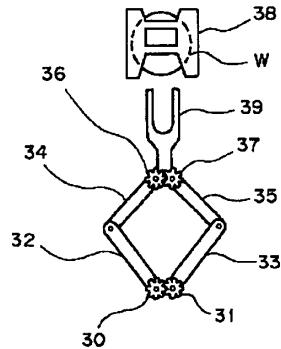
15 タイミングベルト

16 リンク伸縮用モータ

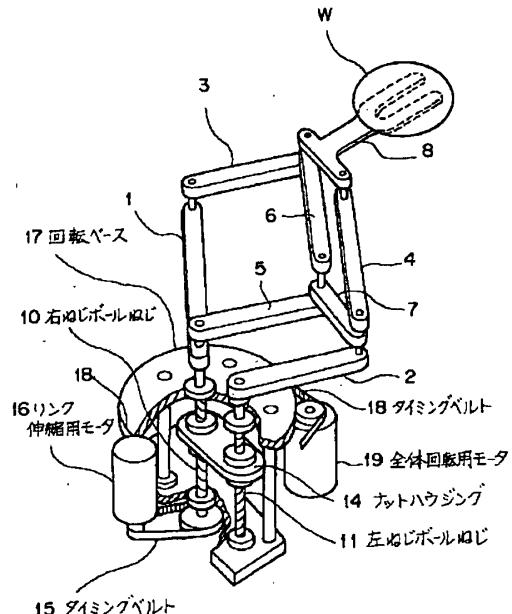
【図2】



【図3】



【図1】



【手続補正書】

【提出日】平成6年9月13日

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】図4

【補正方法】削除